

# BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

CERTIFIED COPY OF  
PRIORITY DOCUMENT



# 4  
11000 U.S. PTO  
09/965779  
09/27/01

## Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

**Aktenzeichen:** 100 49 090.5

**Anmeldetag:** 27. September 2000

**Anmelder/Inhaber:** ROBERT BOSCH GMBH, Stuttgart/DE

**Bezeichnung:** Verfahren, Vorrichtung und Schnittstelle zur  
Übertragung von Daten

**IPC:** H 04 L 25/05

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 04. September 2001  
Deutsches Patent- und Markenamt  
Der Präsident  
Im Auftrag

*Welle*

27.09.00 Sy/Bc

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10 Verfahren, Vorrichtung und Schnittstelle zur Übertragung von  
Daten

Stand der Technik

15 Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung, ein Verfahren sowie  
eine Schnittstelle zur Übertragung von Daten zwischen  
wenigstens zwei Teilnehmern, wobei wenigstens ein erster  
Teilnehmer ein pulsweitenmoduliertes Datensignal überträgt  
gemäß den Oberbegriffen der unabhängigen Ansprüche.

20

Die Übertragung von Daten in Form eines  
pulsweitenmodulierten Signals ist in der WO 98/05139  
gezeigt. In einer besonderen Ausführungsform der  
synchronisierten Datenübertragung werden zwei  
25 unterschiedliche Informationsimpulse sowie ein  
Synchronisationsimpuls durch unterschiedliche Impulslängen  
erzeugt. Durch die drei im Rahmen einer Pulsweitenmodulation  
unterschiedenen Zustände kann damit Dateninformation sowie  
eine Synchronisierungsinformation übertragen werden. Der  
30 Einsatz dieses im Stand der Technik genannten Verfahrens  
sowie einer entsprechenden Schnittstelle zur  
Datenübertragung wird dabei in der zitierten Schrift  
insbesondere als Anwendung in einem Kraftfahrzeug  
dargestellt, beispielsweise bei der Verbindung zwischen

einem Spannungsregler und dem Bordnetz eines Kraftfahrzeugs oder auch als Verbindung zwischen dem Spannungsregler und dem Mikrocomputer der digitalen Motorelektronik als Bestandteil des Steuergerätes.

5

Neben einer Vielzahl anderer Anwendungsmöglichkeiten, wie z.B. bei Werkzeugmaschinen, also im Produktionsgüterbereich, oder auch im Gebrauchsgüterbereich wird gerade im Automobilbereich durch die ständige Erweiterung elektronischer Systeme und deren Vernetzung zunehmend die Notwendigkeit sichtbar, konventionelle Verdrahtung durch Bus-Systeme und Subbus-Systeme zu ersetzen.

10

15

Dabei wird als, insbesondere zentrales, Hauptbus-System beispielsweise ein CAN-Bus eingesetzt, an welchen im Automobilbereich z. B. für das Schließsystem oder ein elektronisches Fensterhebersystem usw. ein Subbus-System insbesondere über ein Gateway angekoppelt ist.

20

25

30

Solche Subbus-Systeme sind robuste und einfache lokale Bussysteme, in der Regel mit niedriger Übertragungsrate, welche im Allgemeinen einem Hauptbus-System wie CAN untergeordnet sind. Solche Subbussysteme sind im Allgemeinen als Master Slave Systeme ausgebildet, wobei der die Masterfunktion ausübende Teilnehmer bzw. Knoten häufig das Gateway zum übergeordneten Hauptbussystem besitzt. Bekannte Subbus-Systeme in diesem Zusammenhang sind das BSS-System (Bitsynchrone Schnittstelle) sowie das LIN-Bussystem (local Interconnect Network). Bei solchen Subbus-Systemem wie LIN oder BSS werden in der Regel unterschiedliche Subbus-Protokolle eingesetzt. Das heißt, die Systeme nutzen zwar den gleichen Physical Layer, aber unterschiedliche Datenbitcodierungen. So wird beim LIN-Bus-System in der Regel eine Standard-NRZ-Codierung (Not Return to Zero)

verwendet, wohingegen bei einem BSS-Bus eine Phasenmodellierung, im Speziellen eine Pulsweitenmodellierung als Codierung eingesetzt wird.

5 Bisher sind solche Subbus-Systeme, insbesondere die beiden genannten, so unterschiedlich, dass sie nicht gemischt kommunizieren können. Für die Hardware solcher Systeme hat dies zur Folge, dass man sich entweder einerseits für eine Variante entscheiden muss, oder dass sich zum Anderen die  
10 Kosten für eine Implementierung stark erhöhen. Des Weiteren wird dadurch die Flexibilität, von einem auf ein anderes Bus-System bzw. Bus-Protokoll zu wechseln, stark eingeschränkt. So sind bisher nur spezielle, sehr aufwendige elektronische Schaltungen bzw. Bausteine und sehr aufwendige  
15 Softwareimplementierungen in der Lage, ein Subbus-Protokoll, beispielsweise mit pulsweitenmodulierter Datencodierung auf ein anderes Subbus-Protokoll bzw. auf einem anderen Sub-Bus-Controller, beispielsweise mit asynchroner, binärer Datencodierung abzubilden.

20 Damit stellt sich die Aufgabe, eine solche gemischte Kommunikation unterschiedlicher Bus-, insbesondere Subbus-Systeme mit einfachen Mitteln zu realisieren.

#### 25 Vorteile der Erfindung

Diese Aufgabe wird gelöst durch ein Verfahren, eine Vorrichtung sowie eine Schnittstelle zur Übertragung von Daten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, wobei wenigstens  
30 ein erster Teilnehmer ein pulsweitenmoduliertes Datensignal überträgt und der wenigstens zweite Teilnehmer ein asynchrones Datensignal, welches aus Binärsignalen besteht, überträgt. Dabei übertragen beide Teilnehmer die Daten jeweils mit einer unterschiedlichen, vorgebbaren

Übertragungsrate. Vorteilhafter Weise wird wenigstens eine der beiden Übertragungsraten insbesondere die des zweiten Teilnehmers derart angepasst, insbesondere erhöht, dass das pulsweitenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen Datensignals nachgebildet wird.

Dadurch kann vorteilhafter Weise ein bitsynchroner Datenstrom insbesondere im Rahmen des BSS-Bus-Systems mit einem Standardcontrollerbaustein, beispielsweise einem UART-Baustein (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) erzeugt werden. Weiterhin von Vorteil ist, dass damit beispielsweise ein SCI-Protokoll (Scalable Coherent Interface IEEE-Standard 1596 in 1992) umgesetzt werden kann, so dass ein beispielsweise für den LIN-Bus ausgelegtes System ohne Modifikation der Hardware in ein pulsweitenmoduliertes Bus-System, beispielsweise BSS integriert werden kann.

Somit wird vorteilhafter Weise die gemischte Kommunikation unterschiedlicher Bus-Systeme, insbesondere Subbus-Systeme wie LIN oder BSS mit einfachen Mitteln möglich. Vorteilhafter Weise wird das pulsweitenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers in einem Zeitabschnitt durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen Datensignals nachgebildet, wobei der Zeitabschnitt abhängig von der Übertragungsrate des ersten Teilnehmers vorgegeben und/oder ermittelt wird.

Zweckmäßiger Weise wird die Anzahl der Binärsignale, mit denen das pulsweitenmodulierte Datensignal nachgebildet wird, abhängig von der Übertragungsrate des asynchronen Datensignals vorgegeben und/oder ermittelt.

Weiterhin von Vorteil ist, dass zumindest die Übertragungsrate des asynchronen Datensignals des wenigstens zweiten Teilnehmers derart variabel vorgebbar ist, dass damit die Anzahl der Binärsignale pro Zeitabschnitt, welcher aus der Übertragungsrate des pulsweitenmodulierten Datensignals ermittelbar ist, einstellbar ist.

Weiterhin zweckmäßig ist, dass in einer speziellen Ausführungsform die Daten des asynchronen Datensignals in Datengruppen aus Binärsignalen mit einem Start-Binärsignal, wenigstens einem Stop-Binärsignal und wenigstens einem zwischen dem Start-Binärsignal und dem Stop-Binärsignal übertragenen Daten-Binärsignal übertragen werden, wie dies beispielsweise bei einem UART-Controller der Fall ist.

In einer speziellen Ausführungsform, insbesondere BSS, werden die Daten durch das pulsweitenmodulierte Datensignal synchronisiert derart übertragen, dass zu Beginn der Datenübertragung wenigstens ein Synchronisationssignal übertragen wird.

Bezogen auf die speziellen Ausführungsformen bedeutet dies, dass mit einer mehrfach erhöht eingestellten Datenrate, bezogen auf das SCI-Protokoll, also beispielsweise den LIN-Bus, gegenüber der bekannten Datenrate auf dem BSS-Bus eine Kommunikation auf den beiden unterschiedlichen Bus-Systemen möglich ist. Vorteilhafter Weise werden über bestimmte Datenmuster im Daten-Byte eines Asynchronbausteins beispielsweise eines UART-Controllers die Phasen im Bit-Timing des BSS-Protokolls nachgebildet und beim Empfang rekonstruiert.

Weitere Vorteile und vorteilhafte Ausgestaltungen ergeben sich aus der Beschreibung und den Ansprüchen.

Zeichnung

Die Erfindung wird im Weiteren anhand der in der Zeichnung  
5 dargestellten Figuren vorgestellt und näher erläutert.

Dabei zeigt

Figur 1 ein Bus- insbesondere Subbus-System, bei welchem die  
10 Masterfunktion von einem asynchronen Netzknoten,  
insbesondere einem LIN-Master-System, ausgeübt wird, wobei  
weitere, insbesondere BSS-Slave-Knoten, über das Bus-System  
verknüpft sind.

Figur 2 zeigt ein weiteres Bus-, insbesondere Subbus-System,  
15 bei welchem die Masterfunktion durch einen Teilnehmer, der  
pulsweitenmodulierte Datenübertragung betreibt, ausgeübt  
wird, insbesondere ein BSS-Mastersystem. An diesem ist über  
ein Bus-System ein asynchrones Slave-System insbesondere ein  
20 LIN-Slave-System sowie weitere Knoten angebunden.

In Figur 3 ist beispielhaft der Signalverlauf eines  
pulsweitenmodulierten Datensignals dargestellt.

Figur 4 zeigt die Datencodierung eines asynchronen  
25 Datensignals sowie die Abbildung des pulsweitenmodulierten  
Datensignals durch das asynchrone Datensignal.

In Figur 5 ist noch einmal der Zusammenhang des  
30 pulsweitenmodulierten Datensignals mit jeweils einem  
asynchronen Datenwort und einer darin auftretenden Unschärfe  
im Rahmen von Toleranzen innerhalb der Datensignale  
dargestellt.

## Beschreibung der Ausführungsbeispiele

Im Weiteren wird für ein erfindungsgemäßes  
pulsweitenmoduliertes Datensignal ein BSS-Datenstrom sowie  
5 das entsprechende Protokoll und für das asynchrone  
Datensignal ein LIN-Datenstrom sowie das zugehörige  
Protokoll bzw. entsprechend ein Standard-UART-Controller  
beschrieben. Diese konkreten Beispiele werden im Rahmen des  
Ausführungsbeispiels eingesetzt, beschränken den  
10 erfindungswesentlichen Gegenstand, bezogen auf ein  
pulsweitenmoduliertes Protokoll sowie ein asynchrones  
Protokoll, aber nicht.

Figur 1 zeigt ein Bus-System 103, welches als Leitungssystem  
15 bzw. als Leitung die Grundlage für den Physical Layer eines  
OSI Schichtenmodells darstellt, aber nicht Teil der  
physikalischen Schicht ist. Daran sind mit 104 und 105  
Slave-Knoten, insbesondere BSS-Slave-Knoten angeschlossen.  
Diese Slave-Knoten können in Aktuatoren, Sensoren oder  
20 Ähnlichem integriert sein oder diese an das Bus-System 103  
ankoppeln. Optional können weitere Teilnehmer bzw. Knoten  
106, beispielsweise auch Gateways zu weiteren Subbus-  
Systemen angebunden sein. Die Masterfunktion in Figur 1 wird  
beispielhaft durch ein LIN-Mastersystem 100 mit einem  
25 Leitungstreiber 101 sowie einem Controller und UART-Baustein  
102 realisiert. Der Controller 102 kann dabei auch als  
erfindungsgemäße Schnittstelle des BSS-Systems zu einem LIN-  
Bussystem dienen.

30 Ein solches wie in Figur 1 dargestelltes Subbus-System dient  
vornehmlich zur Vernetzung von Aktoren und Sensoren in einem  
kleinen Bereich, beispielsweise innerhalb einer Autotür.  
Solche Systeme werden häufig als Master-Slave-Systeme  
ausgelegt, wobei der Subbus-Master meist noch über eine



weitere Schnittstelle zum Hauptsytem-Bus, beispielsweise einem CAN- oder auch einem TTP-Bus zur Anbindung an die globale Vernetzung verfügt. Andererseits kann der Subbus-Master auch Teil eines Steuergerätes insbesondere zur Steuerung von Betriebsabläufen bei einem Kraftfahrzeug sein.

Um bisherige Vernetzungskosten zu reduzieren, werden anstatt der herkömmlichen Verkabelung bzw. Verdrahtung vorgestellte Subbus-Systeme eingesetzt. Die Leitung 103 dient als Basis für die Bit-Übertragungsschicht, den sogenannten Physical Layer entsprechend dem OSI-Schichtenmodell, ist selbst aber nicht Bestandteil dieser Schicht. Die Bitübertragungsschicht ist die elektrische bzw. funktionelle Schnittstelle zum physikalischen Übertragungsmedium, eben hier der Leitung.

Statt einem LIN-Master-System, wie in Figur 1, kann auch ein BSS-Master-System vorliegen. Dabei erhält beispielsweise der BSS-Master 200 eine Schnittstelle oder Gateway zum Hauptbus-System, wie beispielsweise CAN, und gleichzeitig eine Verbindung zum Bus-System 103. An dieses ist mit 201 ein LIN-Slave-System angebunden. Dieses enthält wiederum einen Leitungstreiber 202 sowie einen Controller und UART-Baustein 203. An das LIN-Slave-System ebenso wie an das LIN-Master-System sind über Schnittstellen beispielsweise des Controllers bzw. UART ebenso weitere Subbus-Systeme bzw. Sensoren oder Aktuatoren an das Subbus-System anbindbar, womit auch hier wenigstens Teile, wie z.B. der Controller bzw. UART, des LIN-Slavesystems als erfindungsgemäße Schnittstelle zur gemischten Kommunikation eines LIN-Systems mit einem BSS-System dienen können.

Mit 204 sind weitere Teilnehmer beispielsweise als BSS-Knoten oder LIN-Slave-Systeme an das Bus-System 103 angeschlossen. Auch hier können die Slave-Systeme bzw.

Knoten als Teilnehmer in die jeweiligen anzubindenden Elemente, insbesondere Aktoren und Sensoren integriert sein oder diese anderweitig mit dem Bus-System verbinden. Optional sind weitere Teilnehmer 205 an das Bus-System anschlieÙbar; ebenso auch mit einem Gateway weitere Subbus-Systeme.

Die zu übertragende Information bzw. die zu übertragenden Daten des BSS-Protokolls werden, wie bereits genannt, pulsweitenmoduliert dargestellt. Eine solche Darstellung ist in Figur 3 offenbart. Darin wird beispielhaft in einem Spannungs-Zeit-Diagramm der jeweilige Pegel U1 bzw. U2 über der Zeit t dargestellt. Der Lowpegel U1 bzw. Null („0“-Pegel ist dabei beispielsweise Masse GND und der Highpegel bzw. das Eins („1“-Signal U2 entspricht z.B. einer Versorgungsspannung, insbesondere der Batteriespannung  $U_{bat}$ .

Mit 300 ist der Signalverlauf eines ersten Zustands, der Synchronisationsinformation oder des Synchronisations-signalen sync dargestellt. Der Synchronzeitabstand für den Lowpegel  $T_{sync}$  beträgt dabei beispielsweise  $1/8$  der Gesamtperiodendauer  $T_{per}$ . Diese Gesamtperiodendauer für das pulsweitenmodulierte Signal ist durch Vorgabe der Übertragungsrate einstellbar.

Der angedeutete Verlauf 301 des Datensignals entspricht einer Lowsignalinformation mit einem Null- oder Lowsignalzeitabstand  $T_{low}$ .  $T_{low}$  ist dabei beispielsweise  $3/8$  der Gesamtperiodendauer. Durch diese Pulslänge ist z.B. die Null- oder Lowinformation darstellbar.

Der dritte darzustellende Zustand ist die High- oder Einssignalinformation, welche mit Signalverlauf 302 angedeutet ist.  $T_{high}$  bzw. der Highsignalzeitabstand beträgt

dabei beispielsweise  $6/8$  der Gesamtperiodendauer  $T_{per}$ . Jede andere Aufteilung der jeweiligen Pulsweite für die drei Zustände ist ebenso einsetzbar. Somit sind hier beispielhaft durch die Signalverläufe 300, 301 und 302 drei Zustände darstellbar, welche zur Realisierung einer Synchronisationsinformation, einer Lowsignalinformation sowie einer Highsignalinformation eingesetzt werden. Damit sind beliebige Daten synchronisiert übertragbar.

Solche pulsweitenmodulierten Datensignale werden beispielsweise im Rahmen des BSS-Protokolls eingesetzt. Dabei kommt der periodische Sync-Impuls sync vom Mastersystem. Alle Slaves bzw. Slavesysteme synchronisieren dabei auf die fallende bzw. Low-Flanke.

In Figur 4 ist oben nochmals die eben in Figur 3 beschriebene pulsweitenmodulierte Darstellung gezeigt. Das heißt, bei einem z.B. BSS-Protokoll wird die Dateninformation in die Pulsbreite eines periodischen Signals codiert. Um diese Information durch einen beispielsweise NRZ-codierten Datenstrom mit Binärsignalen nachzubilden, wird nun die Übertragungsrate im NRZ-Datenstrom erhöht (Gleiches gilt natürlich auch bei einem RZ-Datenstrom). Das heißt, zur Darstellung des BSS-Bit-Timings werden mehrere Datenbits im NRZ-Datenstrom verwendet.

Mit 400 ist nunmehr ein solcher NRZ-codierter Datensignalverlauf vorzugsweise asynchron dargestellt. In diesem Beispiel wird die Gesamtperiodendauer  $T_{per}$  aus Figur 3 durch 8 (Daten-) Binärsignale bzw. Datenbits sowie ein Startbinärsignal bzw. Startbit S1 und ein Stopbit S2 nachgebildet. Abhängig von der Übertragungsrate kann hierbei aber jede andere Datenbitzahl mit und ohne Start- bzw.

Stopbit als Anzahl an Binärsignalen Verwendung finden. So ist beispielsweise ebenso eine Nachbildung statt mit 8 Datenbits bzw. mit 10 Bit auch mit 4 Datenbits möglich. Wird die Übertragungsrate des LIN-Systems bzw. des UART-  
5     Controllers so gewählt, dass beispielsweise ein Byte plus Start- und Stopbit zwei Periodenzeitdauern  $T_{per}$  umfasst, also zwei Periodenzeitdauern insgesamt mit 10 Bit nachgebildet werden, können zwei BSS-codierte Informationen, beginnend mit dem Start-Bit S1 und schließend mit dem  
10    Stopbit S2 nachgebildet werden. Dabei sind mit U3 ein Highpegel des nachbildenden Systems und mit U4 ein Lowpegel desselben dargestellt. Diese Pegel sind beliebig wählbar bzw. systemimmanent und können ebenso den Pegeln U1 bzw. U2 entsprechen.

15    Beginnend mit dem Startbit S1 ist das folgende Byte, also die Datenbits von 0 bis 7, als Binärsignale beliebig setzbar, um das Datensignal gemäß den Signalverläufen 300, 301 bzw. 302 nachzubilden. Wird beispielsweise der  
20    Datensignalverlauf gemäß 301 nachgebildet, so werden, wie in Signalverlauf 401 gezeigt, das Startbit und die ersten vier Datenbits zu low, also auf Pegel U4 gesetzt. Damit kann der Signalverlauf 301 im Rahmen bestimmter Toleranzen im Bit-Timing nachgeahmt werden. Ebenso ist dies mit Signalverlauf  
25    302 durch den Signalverlauf 402, in welchem neben dem Startbit beispielsweise die ersten 6 Bit low übertragen werden, möglich. Ebenso wird das Synchronisationssignal z.B. mit S1 gleich low so nachgeahmt.

30    Wie hier zu erkennen ist, kann durch eine Wahl der Übertragungsrate des pulswertenmodulierten Signals, also der Periodendauer  $T_{per}$  desselben sowie durch die Wahl der Übertragungsrate des nachbildenden Datensignals die Feinheit der Bit-Nachbildung beliebig eingestellt werden.

Da z. B. ein BSS-Knoten gemäß der BSS-Spezifikation eine Sendetoleranz von  $\pm 3\%$  des typischen Wertes aufweisen kann, kann in der Regel das pulsweitenmodulierte Signal  
5 insbesondere durch die vorgegebene Einteilung der Start-, Daten- und Stopbits nur annähernd nachgebildet werden. Auch sind gewisse Ungenauigkeiten denkbar, wenn die Übertragungsraten beider Datenströme nicht exakt ganzzahlig ineinander umrechenbar sind.

10 Da daneben sowohl die Sende- als auch die Empfangstoleranzen bei pulsweitenmodulierten Datensignalen, insbesondere bezogen auf die BSS-Spezifikation, zeitliche Abweichungen des Flankenwechsels zulassen, ist es wichtig, zu  
15 unterscheiden, ob einerseits die von der asynchronen Schnittstelle, insbesondere UART gesendeten Daten von einem BSS-Knoten gelesen werden können und ob zum Anderen die pulsweitenmodulierten Signale eines BSS-Knotens an einem Microcontroller, UART richtig erkannt und interpretiert  
20 werden können.

Figur 5 zeigt eine solche Zuordnung des pulsweitenmodulierten Signals zu jeweils einem asynchronen Datenwort. In der Tabelle sind Start- und Stopbit  
25 vernachlässigt, da sie eindeutig erkennbar sind. Die Mehrdeutigkeit der Datenbits wird durch die verschiedenen möglichen Zeitpunkte des Flankenwechsels im Rahmen der Toleranz sowie die Art der Bit-Erkennung des UARTs durch Oversampling verursacht und ist durch „X“ gekennzeichnet.

30 Wird wie hier nur  $1/10$  der Periodendauer  $T_{per}$  als Unterteilung zur Darstellung der pulsweitenmodulierten Signale verwendet, kann trotzdem eine eindeutige Unterscheidung stattfinden. So ist das

Synchronisationssignal sync und das Low-Signal low eindeutig durch Datenbit 1 unterscheidbar. Ebenso ist das Low- und das High-Signal high in diesem Beispiel durch Datenbit 4 eindeutig unterscheidbar. Das bedeutet, selbst schlechte asynchrone Controller, insbesondere UARTs, welche beispielsweise kein Verwerfen der im Flankenbereich der Signale liegenden Abtastwerte durchführen, selbst ohne Mittelwertbildung der nicht verworfenen Signale, können eingesetzt werden.

Umgekehrt ergibt sich für den Empfang eines Synchronimpulses am UART die Möglichkeit, in hexadezimaler Darstellung FF und FE, also in binärer Darstellung 01111111 (Datenbit 0-7) oder 11111111 einzusetzen. Eine 0- oder Low-Information kann mit FC, F8 und F0 (hexadezimal) dargestellt werden. Die 1- oder High-Information kann mit E0, C0, 80 und 00 (hexadezimal), bezogen auf dieses Beispiel dargestellt werden. Damit können trotz verschiedener Einteilungen von BSS-Impulsen und UART-Bits die Impulse durch die asynchrone Schnittstelle sowohl empfangen als auch gesendet werden.

Mit der vorgestellten Erfindung besteht somit prinzipiell die Möglichkeit, Subbus-Systeme bzw. Subbus-Komponenten mit pulsweitenmodulierten Datensignalen und Subbus-Systeme sowie Subbus-Komponenten mit asynchronen, insbesondere NRZ-codierten Datensignalen gemischt kommunizieren zu lassen, wobei dies, insbesondere bei BSS und LIN, auf der gleichen Hardware möglich ist. Damit sind solche Subbus-Protokolle bzw. die entsprechenden Datensignale je nach Bedarf bei gleicher Hardwarekonfiguration verwendbar bzw. gegeneinander austauschbar.

Dabei muß wenigstens eine der beiden Übertragungsraten, insbesondere die des asynchronen Datenstroms also des UART

bzw. LIN-Systems, so angepasst werden, insbesondere erhöht,  
dass das pulsweitenmodulierte Signal durch eine Anzahl  
Binärsignale nachgebildet werden kann. Dazu ist eine Senkung  
(oder Erhöhung) der Übertragungsrate des  
5 Pulsweitenmodulierten Signals ebenso denkbar wie eine  
Erhöhung (oder Senkung) der Übertragungsrate des asynchronen  
insbesondere NRZ-Datenstroms.

27.09.00 Sy/Bc

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10

Ansprüche

15

20

25

30

1. Verfahren zur Übertragung von Daten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, wobei wenigstens ein erster Teilnehmer ein pulsweitenmoduliertes Datensignal überträgt, dadurch gekennzeichnet, dass der wenigstens zweite Teilnehmer ein asynchrones Datensignal, welches aus Binärsignalen besteht, überträgt, wobei beide Teilnehmer die Daten jeweils mit einer unterschiedlichen, vorgebbaren Übertragungsrate übertragen und eine der beiden Übertragungsraten, insbesondere die des zweiten Teilnehmers derart angepasst, insbesondere erhöht, wird, dass das pulsweitenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen Datensignals nachgebildet wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass das pulsweitenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers in einem Zeitabschnitt durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen Datensignals nachgebildet wird, welcher abhängig von der Übertragungsrate des ersten Teilnehmers vorgegeben und/oder ermittelt wird.



3. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Anzahl der Binärsignale, mit denen das pulsweitenmodulierte Datensignal nachgebildet wird, abhängig von der Übertragungsrate des asynchronen Datensignals vorgegeben und/oder ermittelt wird.

4. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass zumindest die Übertragungsrate des asynchronen Datensignals des wenigstens zweiten Teilnehmers derart variabel vorgebar ist, dass damit die Anzahl der Binärsignale pro Zeitabschnitt, welcher aus der Übertragungsrate des pulsweitenmodulierten Datensignals ermittelbar ist, einstellbar ist.

5. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Daten des asynchronen Datensignals in Datengruppen aus Binärsignalen mit einem Startbinärsignal, wenigstens einem Stopbinärsignal und wenigstens einem zwischen dem Startbinärsignal und dem Stopbinärsignal übertragenen Datenbinärsignal übertragen werden.

6. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass Daten durch das pulsweitenmodulierte Datensignal synchronisiert derart übertragen werden, dass zu Beginn der Datenübertragung wenigstens ein Synchronisationssignal übertragen wird.

7. Vorrichtung zur Übertragung von Daten mit wenigstens zwei Teilnehmern und einer Verbindung zur Datenübertragung, wobei wenigstens ein Teilnehmer ein pulsweitenmoduliertes Datensignal mit einer vorgebbaren ersten Übertragungsrate überträgt, dadurch gekennzeichnet, dass der wenigstens

zweite Teilnehmer ein asynchrones Datensignal, welches aus Binärsignalen besteht mit einer vorgebbaren zweiten Übertragungsrate überträgt, wobei Mittel enthalten sind, durch welche wenigstens eine der beiden Übertragungsraten, insbesondere die des zweiten Teilnehmers derart angepasst, insbesondere erhöht, wird und welche dadurch das pulswertenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen Datensignals des zweiten Teilnehmers nachbilden.

8. Schnittstelle zur Übertragung von Daten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, wobei wenigstens ein erster Teilnehmer ein pulswertenmoduliertes Datensignal mit einer vorgebbaren ersten Übertragungsrate überträgt, dadurch gekennzeichnet, dass der wenigstens zweite Teilnehmer ein asynchrones Datensignal, welches aus Binärsignalen besteht mit einer vorgebbaren zweiten Übertragungsrate überträgt, wobei in der Schnittstelle Mittel enthalten sind, durch welche eine der beiden Übertragungsraten, insbesondere die des zweiten Teilnehmers derart angepasst, insbesondere erhöht, wird und welche dadurch das pulswertenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen Datensignals des zweiten Teilnehmers nachbilden.

27.09.00 Sy/Bc

5

ROBERT BOSCH GMBH, 70442 Stuttgart

10 Verfahren, Vorrichtung und Schnittstelle zur Übertragung von  
Daten

Zusammenfassung

15 Verfahren, Vorrichtung und Schnittstelle zur Übertragung von  
Daten zwischen wenigstens zwei Teilnehmern, wobei wenigstens  
ein erster Teilnehmer ein pulsweitenmoduliertes Datensignal  
überträgt. Der wenigstens zweite Teilnehmer überträgt  
seinerseits ein asynchrones Datensignal, welches aus  
20 Binärsignalen besteht, wobei beide Teilnehmer die Daten  
jeweils mit einer unterschiedlichen, vorgebbaren  
Übertragungsrate übertragen. Dabei wird eine der beiden  
Übertragungsraten insbesondere die des zweiten Teilnehmers  
derart angepasst, insbesondere erhöht, dass das  
25 pulsweitenmodulierte Datensignal des ersten Teilnehmers  
durch eine Anzahl der Binärsignale des asynchronen  
Datensignals nachgebildet wird.

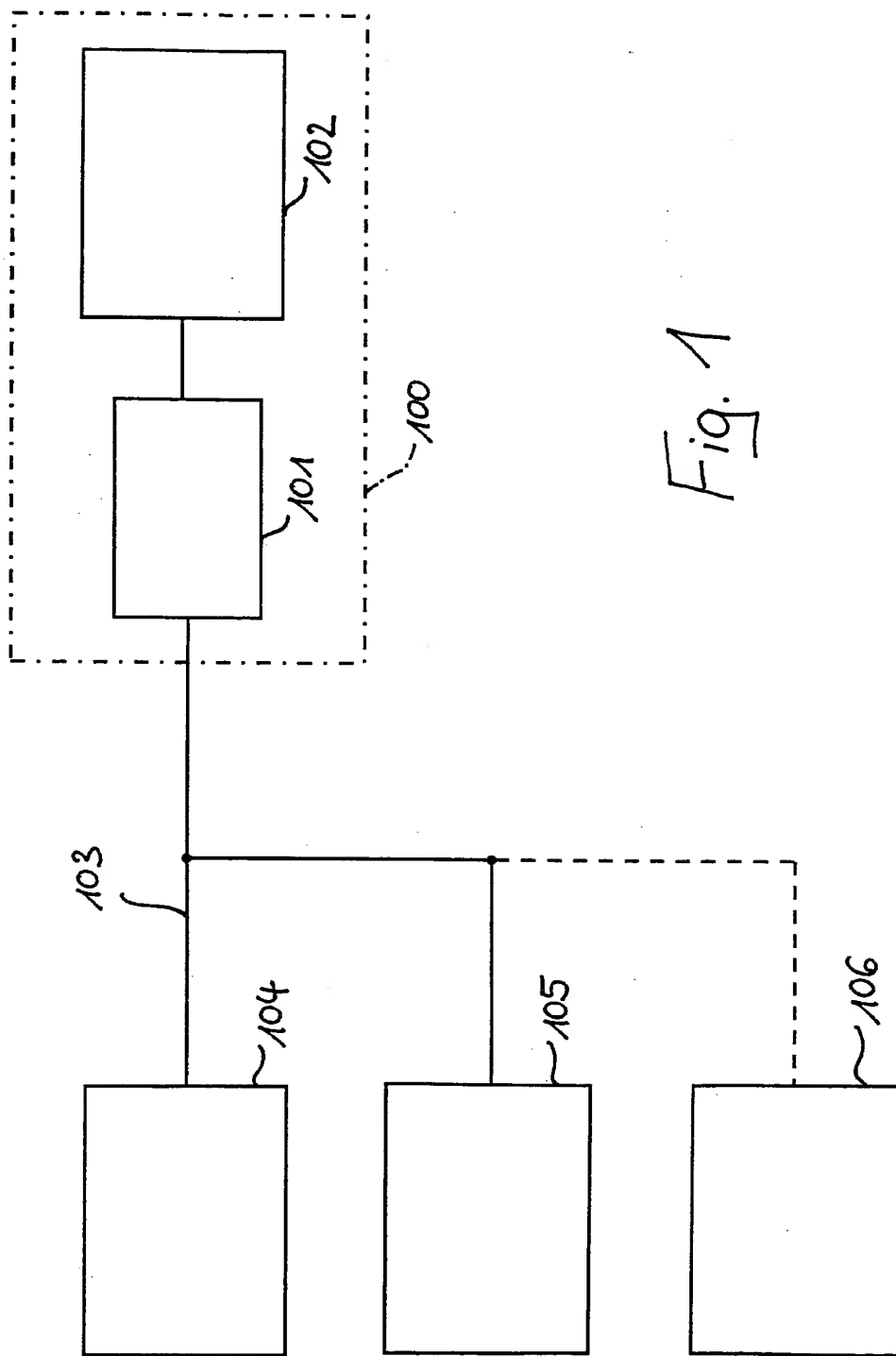


Fig. 1

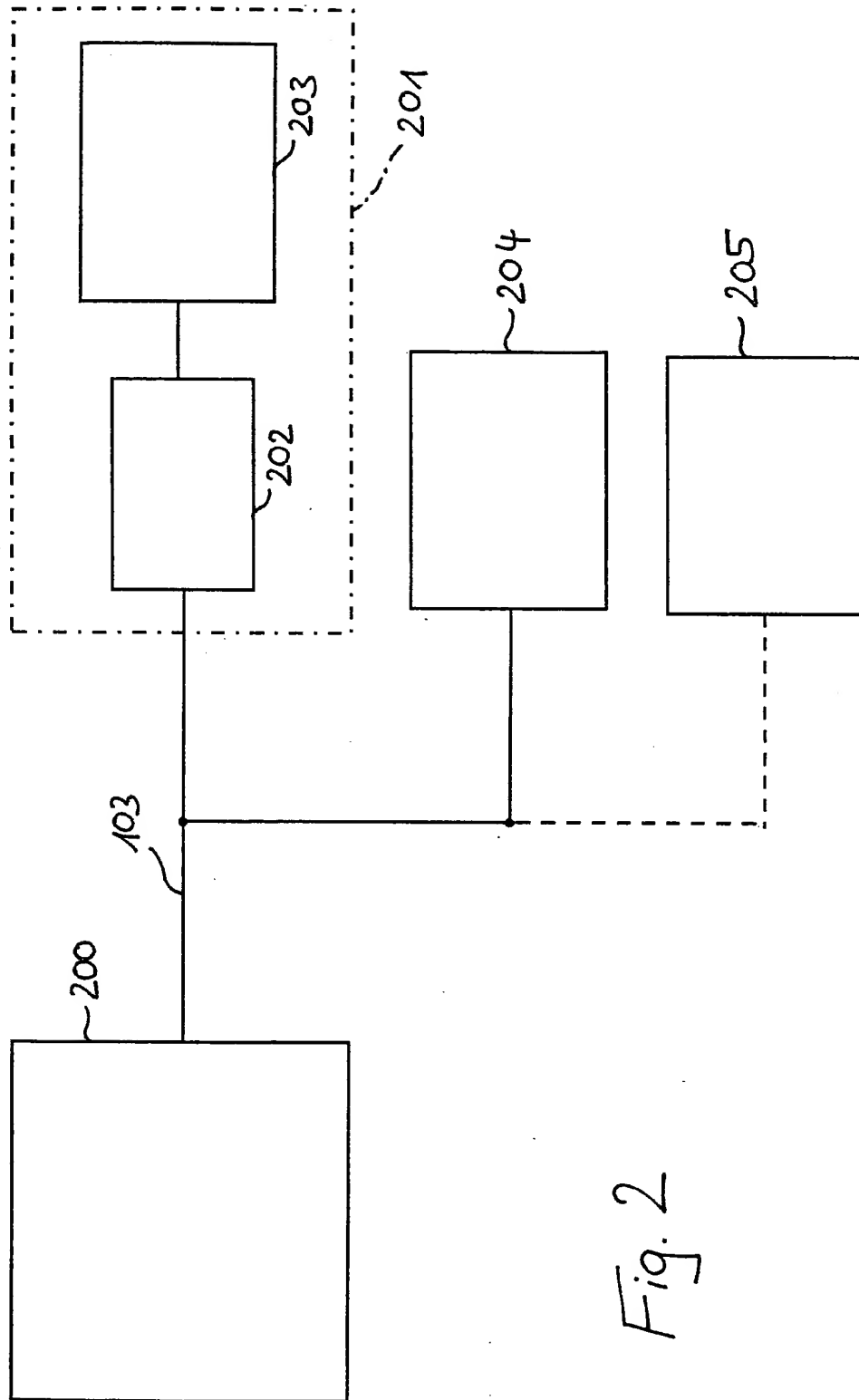


Fig. 2

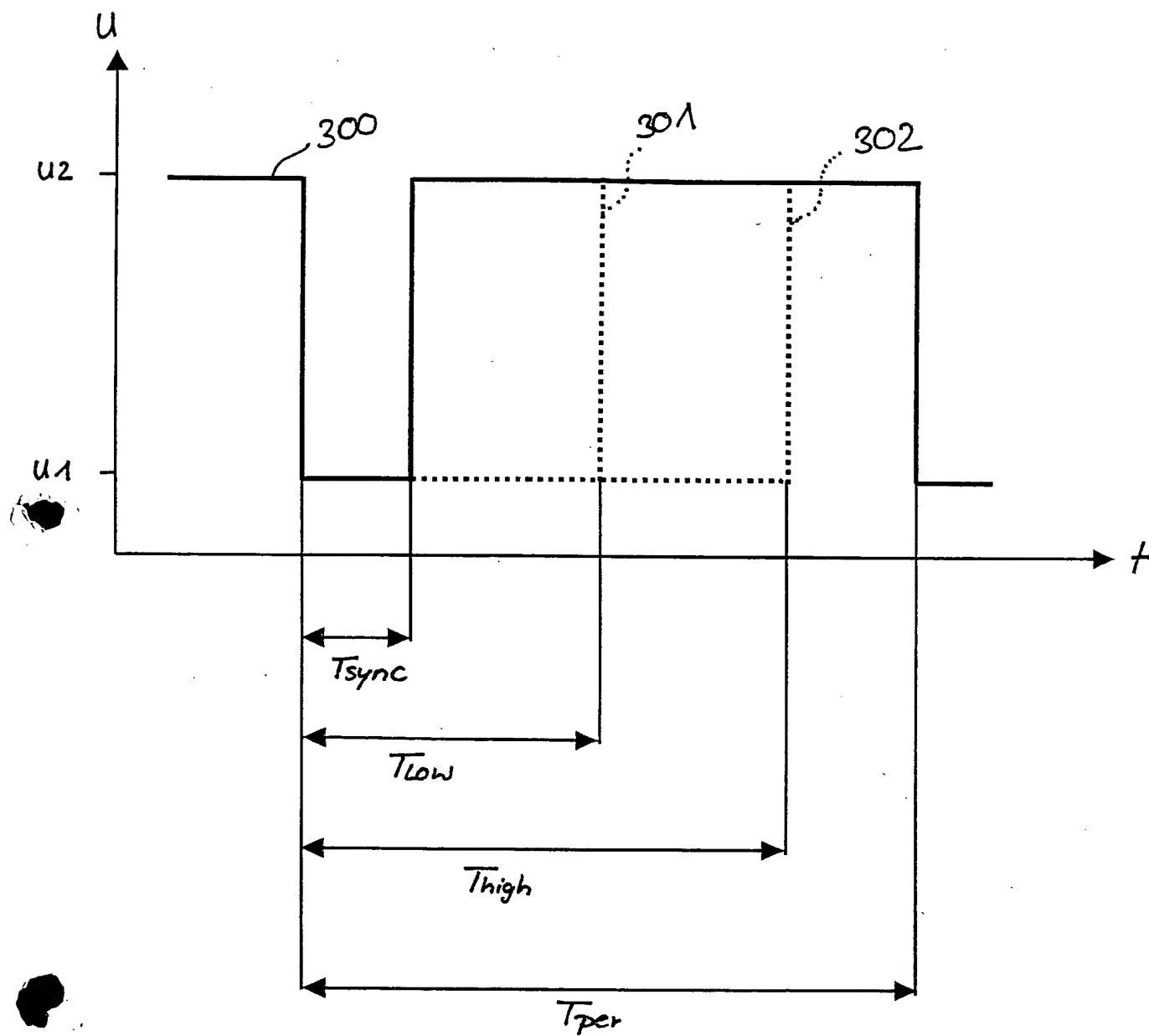


Fig. 3

4/5

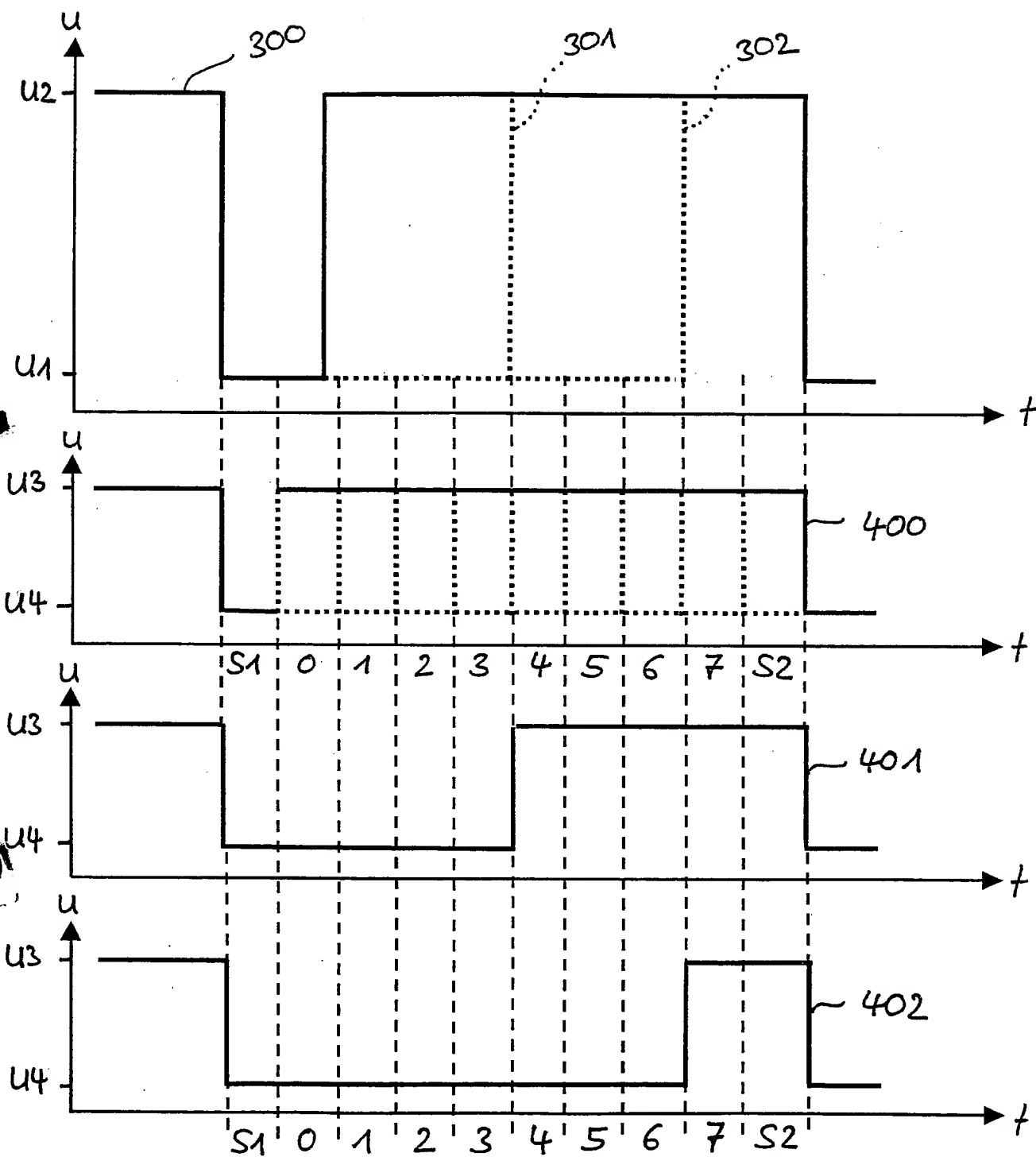


Fig. 4

5/5

PWM	asynchrones Datenwort							
sync	X	1	1	1	1	1	1	1
low	0	0	X	X	1	1	1	1
high	0	0	0	0	0	X	X	X
Datenbit	0	1	2	3	4	5	6	7

Fig. 5